Mobil robotok szimulációja

Speci

Ajánlott programozóknak és programtervező matematikusoknak

Tematika:

- A robotszimuláció jelentősége
- Különféle szimulációs környezetek - megvalósítandó feladatok
- Animatok szintetikus világokban, az intelligens viselkedés létrehozásának alapjai
- Hagyományos MI módszerek a robotszimulációkban
- Előre huzalozott architektúrák (Brooks subsumption architektúra)
- Tanulási formák (tanítóval, megerősítéses, önszerveződés)
- Mesterséges neurális hálózatok
- Evolúciós algoritmusok, fejlődő ideghálózat (Meyer, Parisi)
- A Khepera robot és a Webots szimulációs környezet
- Robotfutball
- Quake: bot-ok programozása Quake C nyelven
- Lego robotok
- Biológiai kapcsolatok (neurobiológia, kognitív térkép, etológia)

Szabó Richárd
rics@inf.elte.hu

Óramegbeszélés:
2001. szeptember 17. (hétfő) 17.00, a 2. emeleti gépteremnél.